科学研究費助成專業 研究成果報告書



平成 28 年 5 月 2 5 日現在

機関番号: 12605 研究種目: 挑戦的萌芽研究 研究期間: 2014~2015

課題番号: 26630021

研究課題名(和文)CFRPの高速曲線切断を可能とする丸のこ切削の開発

研究課題名(英文) Development of a circular sawing machine to enable the high-speed curved-line cutting of CFRP

研究代表者

笹原 弘之 (Sasahara, Hiroyuki)

東京農工大学・工学(系)研究科(研究院)・教授

研究者番号:00205882

交付決定額(研究期間全体):(直接経費) 3,000,000円

研究成果の概要(和文):本研究では,本来直線切断に用いられる丸のこを,椀状にたわませてCFRP(炭素繊維複合プラスチックス)を高速で曲線切断する新加工法および加工機の開発を行った.その上で,連続多刃の丸のこによる曲線切断における加工メカニズムを明らかにし,任意の曲線を切断するために必要な「湾曲の曲率」と「丸のこの移動軌跡」との制御手法を見た。のこの形式によるCFRでが対抗によって表す。 いて調査し,丸のこ切削によりCFRPの高品位加工が可能であることを示した.

研究成果の概要(英文): A new process for a curved line cutting of CFRP (carbon fiber reinforced plastics) plate and a machine tool for this purpose were developed in this work. A circular saw is deflected like a bowl-like shape and then a curved line can therefore be cut without interference between cutter body and machined surface. Then the cutting mechanism during the curved line cutting using a circular saw with large number of cutting edges were clarified. In addition, a procedures to control the amount of the deflection of the saw body and to control the moving trajectory of the cutting point in order to realize a free-form curved line cutting were developed. As a result of the experiment on the delamination, fiber out and tool wear, a high quality cutting of CFRP plate can be realized with the developed circular saw cutting.

研究分野: 生産工学

キーワード:機械工作・生産工学 切削加工 CFRP 丸のこ

1.研究開始当初の背景

航空機を中心に CFRP(炭素繊維強化プラ スチック)の利用が増加している .航空機部材 などの大型 CFRP 製品は熱硬化性樹脂を含 浸した炭素繊維のシート(プリプレグ)を積 層し焼成するが,外周部の形状精度・寸法精 度を確保するために,外縁を削り落とすトリ ミング加工が必要となる. エンドミルによる 切削加工やアブレシブ・ウォータージェット 加工が主流であるが,前者では高強度の CFRPの難削性のために工具摩耗が激しく加 工速度も低い.また後者では加工面の形状精 度や砥粒の再利用などに問題を抱える、レー ザー加工や放電加工も可能ではあるが,実用 に供するには加工速度の大幅な向上が必要 である. したがって,画期的に CFRP を高速 に加工可能な加工方法が求められていた.

2.研究の目的

本研究では、本来直線切断に用いられる丸のこを、椀状にたわませて CFRP (炭素繊維複合プラスチックス)を高速で曲線切断る新加工法および加工機の開発を行う、こいやアガレシブウォータジェット加工に比してエジーのに高能率な切断が可能となり、生産が見込まれる、その上で、連続多刃のこによる曲線切断における加工メカニを明らかにし、任意の曲線を切断するために必要な「湾曲の曲率」と「丸のこの移動軌跡」との制御手法を開発することを目的とする、

3.研究の方法

丸のこを湾曲させて曲線を切断するアイデアを具現化するために,曲線切断丸のこ専用小型加工機と,加工に適した湾曲丸のこの開発を行う.さらに,任意の曲線をのこの台金と切断面が干渉なく切断するための,のこの「湾曲状態」と「移動軌跡」「のこ姿勢」の制御方法の開発を行う.また,CFRPの切断を目的としているため,丸のこによる CFRPの切削性能を明らかにする切削試験を行う.以上を総合して,設定した自由曲線に対し,NC プログラムを生成し実際に切断加工が可能なシステムを構築する.

4. 研究成果

(1) 曲線切断丸のこ専用小型加工機の開発

曲線切断丸のこは,曲率半径が大きいほど 実現は容易であるが,のこ刃の径,厚みを変 更することにより,比較的曲率半径の小さい 自動車部品や樹脂製品,木材などに適用でき ると期待される.そこで小型の曲線切断丸の こ加工機を開発した.

図1に開発した曲線切断丸のこ専用の加工機を示す.のこ刃の直径は 50 mm で R200 mm程度の曲率半径まで加工可能である.X 軸,Y軸の直進軸,図2に示すのこ刃の湾曲状態を

制御する U 軸,工具を Z 軸まわりに旋回する旋回軸 C 軸,さらに,切断面の角度を可変とするための工具傾斜軸 B 軸を有する構成となっている.

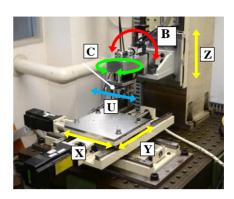


図1曲線切断丸のこ専用小型加工機

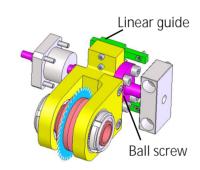


図2 丸のこの湾曲制御に用いる U 軸動作

(2) 曲線切断に適した丸のこの開発

曲線切断丸のこが加工可能な最小の曲率半径は加工断面長と最大たわみによって決定される.加工断面長は,のこ刃の直径に依存し,直径が小さいほどその加工断面長が短くなるため,最小の曲率半径が小さくなる.しかし直径の減少に比例して加工できる被削材の板厚が薄くなる.また刃数や切れ刃形状が制限されるなどの問題点があるため,目標の板厚を3~5mm,刃数を20枚に設定し,それに適する直径である50mmとした.のこ刃の台金厚さはCFRPを加工可能な剛性を確保できる0.5mmとした.

のこ刃にスリットを入れることによって,より大きくたわませられることができる.最適なスリット形状をいくつか仮定し,そのなかから最適なものを選定した.その外観を図3に示す.

このスリットを設けることにより,より小さな曲率半径を加工可能となった.通常ののこのは強制変位1mmで塑性変形し,最小の曲率半径はR384mmとなった.一方,スリット入りののこのは1.3mmで塑性変形し,最小の曲率半径はR205mmとなった.



図3 小径丸のこ

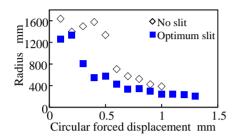


図4 スリットの有無と湾曲の曲率半径

(3) 任意の曲線を切断するための,のこの湾曲状態と移動軌跡の制御方法

丸のこには通常,台金と被削材の摩擦を防ぐためにあさりが存在する.図5(a)に示すように切れ刃の幅は台金の厚さより大である.その差の範囲内であれば同図(b)に示すように自由にたわませることができる.同図(c)のように目標形状を微小区間に分割し,区間ごとにあさりの範囲内でたわみとのこ刃の姿勢を決定し,直線補間で移動させることにより連続加工が可能になる.具体的には(a) 微小距離 L 進んだ位置の目標曲線上に

- 先行刃の位置を決める . (b) 加工面 A・B の範囲内 (あさりの範囲内) にのこ刃の中心点を求める .また ,そして 先行刃が L 進んだ位置において目標曲
 - 先行刃が L 進んだ位置において目標曲線に正接し,かつ中心点を通る円弧を求める.
- (c) のこ刃を直線補間によって進めながら(b) で求めた円弧と一致するようにのこ刃たわみと工具を旋回させ姿勢を変える.

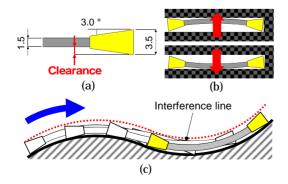


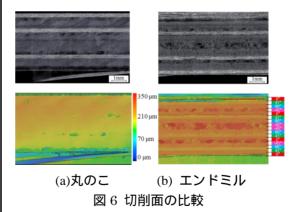
図 5 任意の曲線経路での切断

用いるのこ刃の寸法,材質などによって加工できる最小の曲率半径に制限が存在するが,以上の(a)~(c)の手順を繰り返すことにより,その範囲内で任意の曲線に対し容易に適用可能である.

(4) 加工面特性

レーザー顕微鏡により観察した 16 パス切削後(切削距離 2400mm)の加工面の様子を図6に示す.なお,ここでは直径 305mmの丸のこを用いている.丸のこによる加工面はエンドミルと比べて凹凸が小さく平坦で好な加工面であることがわかる.しかし,加工面にカッターマーク,下面部にはデラコンが確認できる.カッターマークの発生はのこ刃の横振れが原因だと考えられる.工具摩耗が進行し切れ刃の切れ味が悪化さまり,のこ刃台金が面外方向に弾性変形するより,のこ刃の横振れであり,面外方向の力である Fy 成分の切削力が加工面性状に影響を与えると考えられる.

一方,エンドミルの加工面は,同図(b)下のコンター図より,炭素繊維配向方向ごとに高さが異なっていることがわかる.これは切れ刃の摩耗速度が炭素繊維配向角によって異なるため,エンドミル刃先が波状に摩耗することが原因であると考えられる.また,-45°の炭素繊維配向方向と切削方向の関係により,切削形態が異なるためである.また,エンドミルの刃先が摩耗し,切れ味が悪化したことにより正常な切削が行われなくなったことも要因であると考えられる.



(5) 工具摩耗

図7に16パス切断後(切削距離2400mm)における,丸のこの切れ刃横逃げ面の様子を示す.同図左はマイクロスコープによる写真,同図右はレーザー顕微鏡による拡大写真である.拡大写真において刃先が摩耗し丸みを帯びていることが確認できる.

一方,エンドミルの第一逃げ面の様子を図8に示す.逃げ面が波打つように摩耗していることが確認できる.CFRPは板厚方向に配

向角が異なる炭素繊維が積層されているが, エンドミルによる CFRP 加工は同一の切れ 刃部分が毎回転同じ炭素繊維層を切削する. 摩耗速度は炭素繊維配向角に依存するため, 炭素繊維層毎に摩耗の進行も異なり,刃先が 波状に摩耗したと考えられる.一方,丸のこ は炭素繊維層の板厚方向に繊維層を横切っ て切削し,特定の配向の繊維のみを切削する のではないので,横逃げ面は均一に摩耗して

図9にエンドミルの第一逃げ面と丸のこの横逃げ面の摩耗幅を示す.丸のこはエン月寿にと比べて,工具摩耗速度が低く,工具寿に切削距離 2400mにおいて 104 μmであるに対し,丸のこは 50 μmと半分以下の加工のに対し,丸のこは 50 μmと半分以下の加工のの3倍の切削距離 7200 mmまで切断を行いる・本研究では,エンドミル加工の3倍の切削距離 7200 mmまで切断を行りによるエンドミルと比べ、繊維配向による工具摩耗速度の影響が小さいことがわかる.これは,繊維配向による工具摩耗速度の影響が小さによる工具摩耗速度の影響が小される.



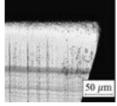


図7丸のこの横逃げ面



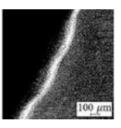


図8 エンドミルの第一逃げ面

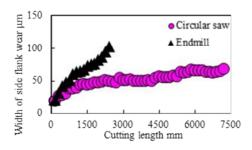
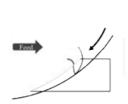
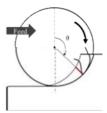


図 9 逃げ面摩耗の推移





(a) 丸のこ (b) エンドミル 図 10 切削様式の違い

また、丸のこの工具摩耗が小さいことは、丸のことエンドミルの両者の切削状態の違いにも起因している。図 10 に切取り厚さの違いを示す.丸のこは直径が大きくほぼ一定の切取り厚さを維持するのに対し,エンドミルは = 180°付近において切取り厚さが 0となり、切削が行われずに刃先が加工面を上滑りするため,エンドミルの工具摩耗が進行しやすいと考えられる.

5 . 主な発表論文等

(研究代表者、研究分担者及び連携研究者に は下線)

[雑誌論文](計 0件)

[学会発表](計 5件)

笹原弘之,助川悠,山田洋平,楠富達仁,丸のこによる CFRP 切断時の加工面特性と工具損傷,2015 年度精密工学会秋季大会学術講演会,2015.9.4~2015.9.6,東北大学(宮城県・仙台市).

山田洋平,楠富達仁,<u>笹原弘之</u>,小径 曲線切断丸のこの開発,日本機械学会 第 10 回生産加工・工作機械部門講演会, 2014.11.15, 徳島大学(徳島県・徳島 市).

山田洋平,楠富達仁,<u>笹原弘之</u>,曲線 切断丸のこの加工断面傾斜制御,2014 年度精密工学会秋季大会学術講演会, 2014.9.16,鳥取大学(鳥取県・鳥取市).

Yohei Yamada and <u>Hiroyuki Sasahara</u>, Development of Multi-Axis Micro Sawing Machine for Free-Form Curves Cutting Using Flexible Circular Saw, 15th ICPE 2014.7.23 ~ 2014.7.25, Hotel Nikko Kanazawa (Kanazawa • Ishikawa)

Yohei Yamada and <u>Hiroyuki Sasahara</u>, Curved-line cutting using flexible circular saw, 14th Int. Conf. EUSPEN, 2014.6.2 ~ 2014.6.6, Dubrovnik (Croatia) 〔その他〕 ホームページ等

http://web.tuat.ac.jp/~saslab/

6 . 研究組織

(1)研究代表者

笹原 弘之 (SASAHARA, Hiroyuki) 東京農工大学・大学院工学研究院・教授

研究者番号:00205882

(2)研究協力者

山田 洋平 (YAMADA, Yohei)